



Resolução de sistemas de equações não lineares

AULA 03 – MNUM 2020

Resolução de sistemas de equações não lineares

Picard-peano

1 - Fazer transformação das equações

$g_1 \left\{ \begin{aligned} 2x^2 + xy - 5x + 1 &= 0 \\ x + 3 \ln(x) - y^2 &= 0 \end{aligned} \right.$

\rightarrow $y = g_1(x, y)$, vamos resolver uma equação em ordem a y

 \rightarrow

$g_2 \left\{ \begin{aligned} 2x^2 + xy - 5x + 1 &= 0 \\ x + 3 \ln(x) - y^2 &= 0 \end{aligned} \right.$

\rightarrow $x = g_2(x, y)$, e a outra em ordem a x

 \rightarrow

$\left\{ \begin{aligned} y &= \frac{2x^2 - 5x + 1}{x} \\ x &= -3 \ln(x) + y^2 \end{aligned} \right.$

2 – Testar a convergência, substituindo x e y pelo guess (x₀,y₀)

$\left| \frac{\partial g_1}{\partial x} \right| + \left| \frac{\partial g_2}{\partial x} \right| < 1$ $\left| \frac{\partial g_1}{\partial y} \right| + \left| \frac{\partial g_2}{\partial y} \right| < 1$

NOTA: Se a transformação não cumprir o critério de convergência, devem tentar nova transformação!

3 – Aplicar o método, utilizando g₁ e g₂ para calcular novas aproximação a y e x.

x	y	g1(x,y)	g2(x,y)
4	4	4.18	2.86
4.180	2.86		

NOTA: Critério de paragem deve ser respeitado para as duas incógnitas em simultâneo, i.e., só paramos quando a precisão for atingida para as duas incógnitas.

Resolução de sistemas de equações não lineares

Método de Newton

$$x_{k+1} = x_k - \frac{f(x_k)}{f'(x_k)}$$

Aplicável a uma única equação! Utilizamos no cálculo do zero de uma equação simples.

$$\begin{cases} x_{n+1} = x_n - \frac{f_1(x_n, y_n) \cdot f'_{2,y}(x_n, y_n) - f_2(x_n, y_n) \cdot f'_{1,y}(x_n, y_n)}{f'_{1,x}(x_n, y_n) \cdot f'_{2,y}(x_n, y_n) - f'_{2,x}(x_n, y_n) \cdot f'_{1,y}(x_n, y_n)} \\ y_{n+1} = y_n - \frac{f_2(x_n, y_n) \cdot f'_{1,x}(x_n, y_n) - f_1(x_n, y_n) \cdot f'_{2,x}(x_n, y_n)}{f'_{1,x}(x_n, y_n) \cdot f'_{2,y}(x_n, y_n) - f'_{2,x}(x_n, y_n) \cdot f'_{1,y}(x_n, y_n)} \end{cases}$$

Fórmula a utilizar na resolução de sistemas de equações

f_1 – primeira função do sistema
 $f'_{1,x}$ – derivada da função f_1 em ordem a x
 $f'_{1,y}$ – derivada da função f_1 em ordem a y
 f_2 – segunda função do sistema
 $f'_{2,x}$ – derivada da função f_2 em ordem a x
 $f'_{2,y}$ – derivada da função f_2 em ordem a y

Matriz Jacobiana

Resolução de sistemas de equações não lineares

Método de Newton

Aplicando ao exemplo da aula:

$$\begin{cases} f_1: 2x^2 + xy - 5x + 1 = 0 \\ f_2: x + 3 \ln(x) - y^2 = 0 \end{cases}$$

$f'_{1,x}$ – derivada da função f_1 em ordem a x → $4x - y - 5$

$f'_{1,y}$ – derivada da função f_1 em ordem a y → $-x$

$f'_{2,x}$ – derivada da função f_2 em ordem a x → $1 + 3/x$

$f'_{2,y}$ – derivada da função f_2 em ordem a y → $-2y$

x	y	f1(x,y)	f2(x,y)	f'_{1,x}	f'_{1,y}	f'_{2,x}	f'_{2,y}
4	4	-3	-7.84	7	-4	1.75	-8
3.85	2.98						